

5月27日(金)必着

ロボットの基本設計書

ロボットの製作意図や魅力を企画としてわかりやすく、実行委員・協賛企業が短時間で理解可能な形でまとめてください。

競技規則を確認した

添付あり

Ver1.0

ロボット名(フリガナ)15文字以内

(フリガナ) トライデント

ロボット名 Trident

すでに提出しているエントリーシートと同じ事

キャプテンが所属する会社or学校orチームの名称(フリガナ)

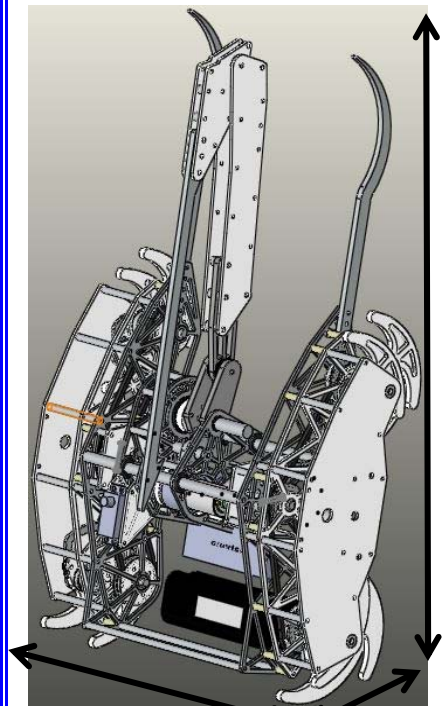
(フリガナ) リツメイカンダイガクロボットキジツケンキュウカイオービー

立命館大学ロボット技術研究会OB

電源に「リチウム系電池」を用いる場合、大会規定品を使用してください。

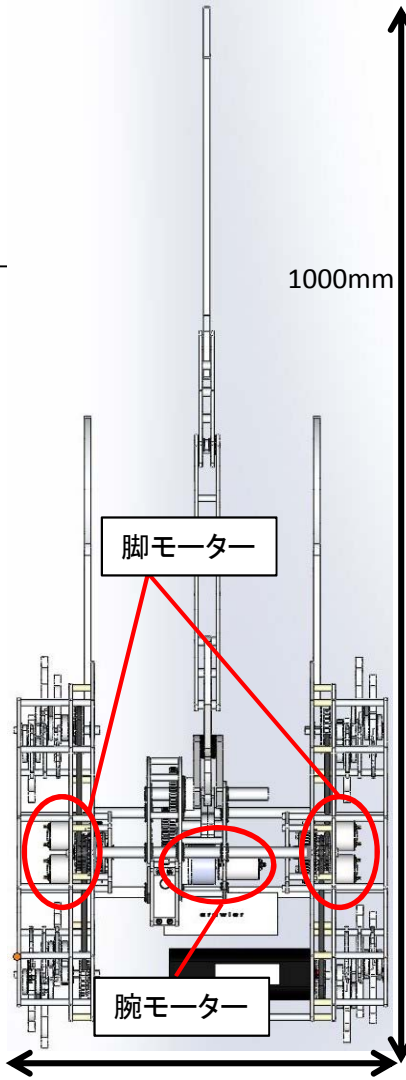
スペック

- 脚：ヘッケンリンクによる4節リンク × 4
- 脚モーター：マブチ380モーター × 4
- 腕：4節リンクを用いたロングロッド
- 腕モーター：マブチ380モーター × 4
- バッテリー：6.6V LiFeバッテリー × 2
- 重量：3300g以内



345mm 200mm

スタート時



1000mm

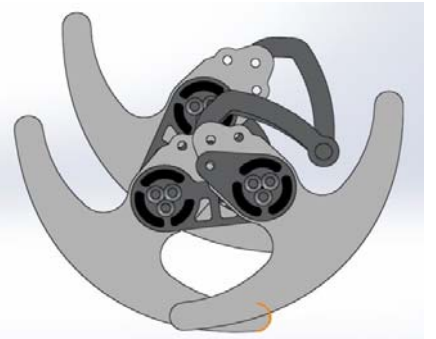
脚モーター

腕モーター

345mm
展開後

脚機構

ヘッケンリンクとクランクを用いた往復運動により前進を行う。
1組の脚につき3層使用し、これを4脚分用いる。



腕機構

腕機構には4節リンクを用いている。
ロッドの先端は任意のタイミングで高さ200mmを超えることができる。
次の図において、腕の動作説明を行う。

赤:原動節、青:従動節、緑:揺動節

